(19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出顧公開番号

特開平6-315986

(43)公開日 平成6年(1994)11月15日

(51) Int.Cl.5

識別記号

庁内整理番号 FI 技術表示箇所

B 2 9 C 67/00

35/08

2126-4F

9156-4F

// B 2 9 K 105: 24

審査請求 未請求 請求項の数1 FD (全 5 頁)

(21)出願番号

特願平5-128261

(22)出願日

平成5年(1993)4月30日

(71)出願人 000000376

オリンパス光学工業株式会社

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

(72)発明者 松岡 賢二

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ

ンパス光学工業株式会社内

(74)代理人 弁理士 奈良 武

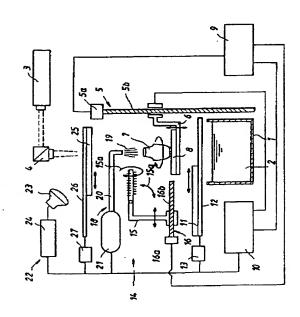


(54) 【発明の名称】 光学的造形装置

(57) 【要約】

【目的】 立体造形物の作成、洗浄、後硬化を連続して 自動で行う。

【構成】 樹脂液槽1に収容した光硬化性樹脂2に、レ ーザ光を照射するとともにレーザ光をスキャンして造形 断面形状に従った硬化樹脂を形成する走査部4を設け る。上記造形面形状に従って形成される硬化樹脂を順次 積み重ねて立体造形物を作製すべく保持する上下動自在 に設けたテーブル6と、テーブル6上で作成された立体 保持造形物の表面に残留した光硬化性樹脂を洗浄除去す る洗浄部14と、洗浄後の立体造形物に光を照射してさ らに硬化する後硬化部22と、テーブル6を樹脂液槽 1、洗浄部14および後硬化部22に移送する2方向駆 動装置5と、洗浄部14、後硬化部22および2方向駆 動装置 5、洗浄部 1 4、後硬化部 2 2 に指令を与える制 御装置9を設ける。



特開平6-315986

【特許請求の範囲】

【請求項1】 流動性を有する光硬化性樹脂を収容する 樹脂液槽と、光硬化性樹脂に光を照射するとともに光を スキャンして造形断面形状に従って硬化樹脂を形成する 光走査手段と、上記造形断面形状に従って形成される硬 化樹脂を順次積み重ねて立体造形物を作製すべく保持す る上下動自在に設けたテーブルと、テーブル上で作成さ れた立体造形物の表面に残留した光硬化性樹脂を洗浄除 去する洗浄部と、洗浄後の立体造形物に光を照射してさ および後硬化部に移送する移送手段と、洗浄部、後硬化 部および移送手段に指令を与える制御装置とを備えたこ とを特徴とする光学的造形装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【産業上の利用分野】本発明は、光硬化性樹脂を層状に 固化積層する光学的造形法による立体造形物の形成と、 その後の該立体造形物の洗浄および後硬化を連続的に自 動で行うことができる光学的造形装置に関する。

[0002]

【従来の技術】従来、液体状の光硬化性樹脂にレーザ光 等の光エネルギーを照射して硬化し、所望の立体造形物 を短時間に作成する光学的造法が知られており、特開昭 60-247515号公報および特開昭62-1014 08号公報には、光硬化性樹脂に光エネルギーを選択的 に照射して照射部を硬化させ立体造形物の一断面形状を 作成し、この硬化部分を水平方向や上下方向に移動させ るとともに、その上側に光硬化性樹脂を供給して同様に 硬化させることで断面形状を連続的に作成し、目的形状 の立体造形物を形成する方法が記載されている。

【0003】また、上記方法により形成された立体造形 物には、不要な未硬化の光硬化性樹脂の付着および未硬 化部分の存在があるため、上記立体造形物に対して洗浄 および後硬化を行う必要があり、特開平4-23802 2号公報には、洗浄槽と光照射器具を具備した後処理装 置と、その後処理装置内に立体造形物を置いて洗浄およ び後硬化を行う方法が記載されている。

[0004]

【発明が解決しようとする課題】ところで、上述のよう な光学的造形法を用いて立体物を形成する造形装置と、 その後に続く洗浄工程および後硬化工程は、それぞれ別 に位置するため各工程での該立体造形物の取付け、取り 外しや各工程間の移動に際しては人手を介して行われて いる。このため、せっかく短時間で且つ自動で部品を製 作できる造形方法でありながら、造形工程およびその後 の洗浄工程と後硬化工程での設立体造形物の脱着作業や その移動に人手を必要とするため著しく生産効率が悪い ものとなっいた。

【0005】本発明は、上記した問題点に鑑みてなされ

至るまでの脱着作業を無くし作業と各工程間の移動を連 続的に且つ自動で行うことで、飛躍的に生産効率を向上 させることができる光学的造形装置を提供することがで きる。

[0006]

【課題を解決するための手段および作用】上記目的を達 成するために、本発明の光学的造形装置は、流動性を有 する光硬化性樹脂を収容する樹脂液槽と、光硬化性樹脂 に光を照射するとともに光をスキャンして造形断面形状 らに硬化する後硬化部と、テーブルを樹脂液槽、洗浄部 10 に従って硬化樹脂を形成する光走査手段と、上記造形断 面形状に従って形成される硬化樹脂を順次積み重ねて立 体造形物を作製すべく保持する上下動自在に設けたテー ブルと、テーブル上で作成された立体造形物の表面に残 留した光硬化性樹脂を洗浄除去する洗浄部と、洗浄後の 立体造形物に光を照射してさらに硬化する後硬化部と、 テーブルを樹脂液槽、洗浄部および後硬化部に移送する 移送手段と、洗浄部、後硬化部および移送手段に指令を 与える制御装置とを備えて構成し、人手を介することな く自動で立体造形物の作成を可能とした。

[0007]

【実施例1】図1は、本発明に係る光学的造形装置の実 施例1を示す概略構成図である。図において1は、光硬 化性樹脂2を収容する樹脂液槽で、図示を省略した支持 台等に固定的に設けられている。 樹脂液槽 1 の上方に は、レーザ光照射部3からのレーザ光を光硬化性樹脂2 の液面で造形断面形状に従ってXY方向にスキャンする 走査部4が設けられている。

【0008】樹脂液槽1と走査部4との間には、2方向 駆動装置5により上下動自在なテーブル6が配置されて いる。テーブル6上には、立体造形物7を回転させる回 転テーブル8が載置されている。2方向駆動装置5は、 例えばモータ5aとボールネジ5bにより構成され、モ ータ5aに接続した制御装置9により回動制御される。 また、回転テーブル8は、制御装置9と接続したシーケ ンサー10から指令を受けて回転される。

【0009】樹脂液槽1の上方には、樹脂液槽1を他の 部分から完全に遮断するためのシャッター11が配置さ れている。シャッター11は、走査部4からのレーザ光 およびテーブル6の移動を阻害しないように設けたガイ ド12に案内されて樹脂液槽1の上方を遮断および開放 40 し得るように移動自在に設けられている。シャッター1 1には、上記移動をさせるための空圧シリンダ13が取 り付けられ、この空圧シリンダ13は、上記シーケンサ -10からの指令を受けて作動される。

【0010】シャッター11の上方には、回転テーブル 8上の立体造形物7を洗浄する洗浄部14が設けられて いる。洗浄部14は、立体造形物7を洗浄するための矢 印15a方向に回転且つ矢印15b方向に屈曲自在な洗 浄プラシ15と、洗浄プラシ15を立体造形物7の方向 たもので、立体造形物の形成から洗浄を経て、後硬化に 50 に移動するXY方向駆動装置16と、洗浄噴射装置18

特開平6-315986

5

構成したので、光学的造形装置の設計を容易に行うことができる。

[0023]

【実施例3】図3は、本発明に係る光学的造形装置の実施例3を概略的に示す一部を断面とした要部斜視図で、実施例1,2と同一の構成要素には同一の符号を付してある。本実施例の光学的造形装置は、造形ユニット30、洗浄ユニット31、後硬化ユニット32を2方向駆動装置5を中心にして放射状かつテーブル6の下方位置に配置して構成されている。2方向駆動装置5は、ロー 10 タリーユニット35は、2方向駆動装置5と共にテーブル6を回転させ、テーブル6を造形ユニット30、洗浄ユニット31および後硬化ユニット32に移動する。

【0024】本実施例にあっては、2万向駆動装置5を搭載したロータリーユニット35を回転することによりテーブル6を造形ユニット30、洗浄ユニット31および後硬化ユニット32に移動して、立体造形物7の作成、洗浄および後硬化を実施例1と同様に行うことができる。本実施例によれば、実施例1、2の効果に加えて、回転運動により立体造形物7の移動を最小で行うことができる。

[0025]

【発明の効果】以上のように、本発明によれば、従来の 立体造形物の作成機構の他に、立体造形物の洗浄部およ び後硬化部を設けるとともに、作成機構、洗浄部および 後硬化部への移動手段、かつ移動手段の制御装置を備え て構成したので、完成された立体造形物の製作を人手を 介することなく完全に自動化することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施例1を示す概略構成図である。

【図2】本発明の実施例2を概略的に示す斜視図である。

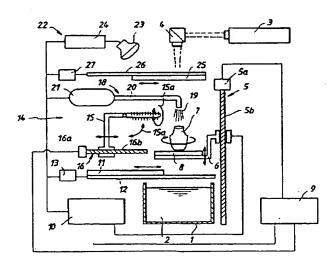
【図3】本発明の実施例3を概略的に示す要部の斜視図である。

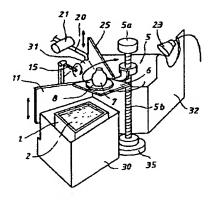
10 【符号の説明】

- 1 樹脂液槽
- 2 光硬化性樹脂
- 3 レーザ光照射部
- 4 走査部
- 5 2方向駆動装置
- 6 テープル
- 7 立体造形物
- 8 回転テーブル
- 9 制御装置
- 14 洗浄部
- 22 後加工部
- 30 造形ユニット
- 31 沈浄ユニット
- 32 後硬化ユニット33 スライドユニット
- 35 ロータリーユニット

[図1]

【図3】





とから構成されている。 X Y 方向駆動装置 1 6 は、例えばモータ 1 6 a とポールネジ 1 6 b により構成され、モータ 1 6 a に接続した制御装置 9 により回効制御される。 洗浄噴射装置 1 8 は、回転テーブル 8 上に載置した立体造形物 7 に洗浄液 1 9 を噴射するノズル 2 0 とノズル 2 0 に洗浄液 1 9 を供給する噴射ポンプ 2 1 とから構成され、噴射ポンプ 2 1 は、上記シーケンサー 1 0 からの指令を受けて作動される。

3

【0011】洗浄部14の上方には、洗浄後の立体造形物7を後硬化する後硬化部22が設けられている。後便 10 化部22は、立体造形物7に紫外線を照射する紫外線ランプ23とランプ電源24とから构成され、ランプ電源24は、上記シーケンサー10からの指令を受けて作動され、紫外線ランプ23を点灯、消灯する。

【0012】洗浄部14と後硬化部22との間には、紫外線ランプ23からの紫外線を他の部分から遮断するシャッター25が配置されている。シャッター25は、走査部4からのレーザ光を阻害しないように設けたガイド26に案内されて移動自在に設けられている。シャッター25には、上記移動をさせるための空圧シリンダ2720が設けられ、この空圧シリンダ27は、上記シーケンサー10からの指令を受けて作動される。

【0013】次に、上記構成からなる本実施例装置の作用を説明する。まず、制御装置9により2方向駆動装置5を作動してテーブル6を下降させ、樹脂液槽1内に挿入する。そして、テーブル6を光硬化性樹脂2に浸渍し、その液面より、例えば0.2mm下げた位置に回転テーブル8の上面をセットする。これにより、回転テーブル8上には、0.2mm厚さの光硬化性樹脂2が存在することになる。

【0014】この状態で、レーザ光照射部3からのレーザ光を、走査部4を介して回転テーブル8上の光硬化性樹脂2へスポット状に照射するとともに、走査部4により X Y 方向にスキャンする。これにより、回転テーブル8上には、立体造形物7の端部における断面形状を有する所望の硬化樹脂形状が得られる。

【0015】次に、テーブル6を上記と同様にして0.2mm降下させ、上記硬化樹脂形状部分の上に光硬化性樹脂2を流し込み、この部分に再び走査部4によって走査しながらレーザ光を照射し、所望の断面形状を上記硬化樹脂形状の上に形成する。このように、一層(本実施例では厚さ0.2mm)毎にテーブル6の降下および光硬化性樹脂2の硬化を繰り返して、所望の形状からなる立体造形物7を作成する。そして、立体造形物7の作成が完了すると、予め制御装置9に入力された洗浄可能な位置まで2方向駆動装置5によりテーブル6が上昇する

【0016】 洗浄位置までテーブル6が上昇すると、シ 移動させることにより、立体造形物7の作成、洗浄およーケンサー10から指令を受けた空圧シリンダ13,2 び後硬化を実施例1と同様に行うことができる。本実施7によりシャッター11、25が閉じられる。シャッタ 50 例によれば、実施例1の効果に加えて、ユニット構造に

ー11,25が閉じられると、シーケンサー10から指令を受けた回転テーブル8が回転し、これと同時にシーケンサー10から指令を受けた噴射ポンプ21の作動によりノズル20から洗浄液19が回転テーブル8上の立体造形物7に噴射される。この時、洗浄ブラシ15は、XY方向駆動装置16によって立体造形物7と接する位置まで移動され、矢甲15a,15b方向の回転、屈曲を行いながら立体造形物7を洗浄する。予定された洗浄が完了すると、洗浄プラシ15は立体造形物7から離れ、洗浄液19の噴射も停止する。

【0017】洗浄が終了した後、シーケンサー10から 指令を受けた空圧シリンダ27によってシャッター25 が開けられると同時に紫外線ランブ23が点灯させられ、立体造形物7は作成時のレーザ光による硬化状態よ り、さらに硬化状態に紫外線によって硬化される。

[0018] 本実施例によれば、立体造形物7の作成、 洗浄、後硬化が制御装置9の制御によって、一連の動作 で自動に行うことができる。また、立体造形物7の移動 を最小限に行うことができるため、光学的造形装置を非 常にコンパクトにすることができる。

[0019]

【実施例2】図2は、本発明の実施例2を概略的に示す一部を断面とした斜視図で、実施例1と同一の構成要素には同一の符号を付してある。本実施例の光学的造形装置は、立体造形物7を作成する造形部、洗浄する洗浄部、後硬化部を造形ユニット30、洗浄ユニット31、後硬化ユニット32とし、造形ユニット30、洗浄ユニット31、後硬化ユニット32の頃で横方向へ直線的に配置して構成されている。

30 【0020】造形ユニット30,洗浄ユニット31および後硬化ユニット32は、それぞれ実施例1と同様に构成され、実施例1と同様な作業を行うことができる。また、造形ユニット30と洗浄ユニット31との間にはシャッター11および洗浄ユニット31と後硬化ユニット32との間にはシャッター25が、それぞれ上下勤自在に設けられ、洗浄時における洗浄液の他ユニットへの飛射を防いでいる。

【0021】さらに、造形ユニット30, 洗浄ユニット31, 後硬化ユニット32に沿って、スライドユニット33が設けられている。このスライドユニット33は、テーブル6を上下勤する2方向駆動装置5を搭載し、2方向駆動装置5を造形ユニット30, 洗浄ユニット31 および後硬化ユニット32に移動する。

【0022】本実施例にあっては、テーブル6を設けた 2方向駆効装置5をスライドユニット33で造形ユニット30,洗浄ユニット31および後硬化ユニット32に 移効させることにより、立体造形物7の作成、洗浄および後硬化を実施例1と同様に行うことができる。本実施 例によれば、実施例1の効果に加えて、ユニット構造に

特開平6-315986

(5)

[図2]

